

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2004年3月11日 (11.03.2004)

PCT

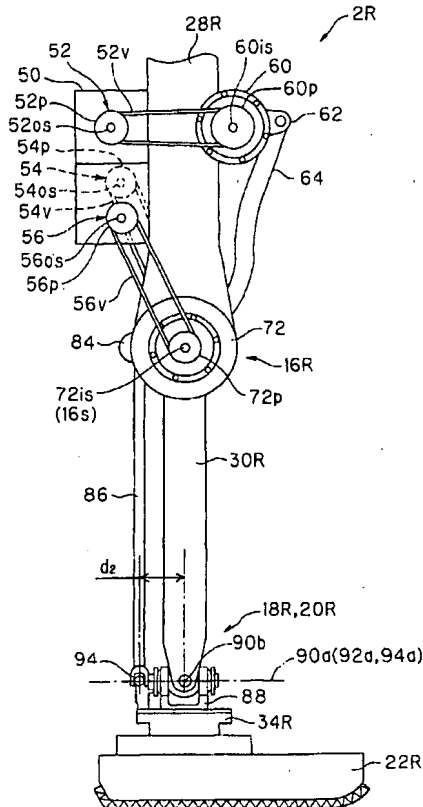
(10) 国際公開番号
WO 2004/020159 A1

- (51) 国際特許分類⁷: B25J 17/00, 5/00 (72) 発明者; および
(21) 国際出願番号: PCT/JP2003/010076 (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 五味 洋
(22) 国際出願日: 2003年8月7日 (07.08.2003) (GOMI, Hiroshi) [JP/JP]; 〒351-0193 埼玉県 和光市
(25) 国際出願の言語: 日本語 中央一丁目4番1号 株式会社本田技術研究所内
(26) 国際公開の言語: 日本語 Saitama (JP). 浜谷 一司 (HAMAYA, Kazushi) [JP/JP];
(30) 優先権データ: 〒351-0193 埼玉県 和光市 中央一丁目4番1号 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP). 豊田 均
特願2002-248467 2002年8月28日 (28.08.2002) JP (TOYODA, Hitoshi) [JP/JP]; 〒351-0193 埼玉県 和光市
(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 本田技研工業株式会社 (HONDA GIKEN KOGYO 中央一丁目4番1号 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP). 竹村 佳也 (TAKEMURA, Yoshinari)
KABUSHIKI KAISHA) [JP/JP]; 〒107-8556 東京都港区 南青山二丁目1番1号 Tokyo (JP). [JP/JP]; 〒351-0193 埼玉県 和光市 中央一丁目4番
(74) 代理人: 吉田 豊 (YOSHIDA, Yutaka); 〒170-0013 東京都豊島区 東池袋一丁目20番2号 池袋ホワイトハウスビル 816号 Tokyo (JP).

(続葉有)

(54) Title: LEGGED MOBILE ROBOT

(54) 発明の名称: 脚式移動ロボット



(57) Abstract: A leg section of a legged mobile robot has at least a first joint (16) and second joints (18, 20) arranged more downward in the direction of gravity than the first joint. Actuators (54, 56) for driving the second joints are arranged at the same position as the first joint or at a position (28) more upward in the direction of gravity than the first joint. This enables to lighten the weight of the landing side of the leg section and to reduce inertia force generated in the leg section during movement.

(続葉有)